1145430 A

PAT-NO:

JP401145430A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 01145430 A

TITLE:

SHIFT AUXILIARY DEVICE

PUBN-DATE:

June 7, 1989

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

YOSHIMURA, TSUYOSHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

SANSHIN IND CO LTDN/A

APPL-NO:

JP62303233

APPL-DATE: December 2, 1987

INT-CL (IPC): F16D023/12 , B63H021/21 , F02D029/02 , G05G007/10

US-CL-CURRENT: 192/111A

ABSTRACT:

PURPOSE: To perform stable operation by constituting an arm member of two members, respectively connecting a remote control cable to one end of the first member and a drive cable to one end of the second member, forming in both end parts of the first member a cam groove having an equal radius part and engaging one part of the second member with this cam groove.

CONSTITUTION: When a shift control lever is handled, a member A of an arm 21 is turned through a remote control cable 11, thus a member B, engaged with a cam groove 23 of the member A, is turned in the same direction. Thus obtaining a stroke in a drive cable 12, a forward reverse switching mechanism is given force thus performing a required shift control. However, because equal radius parts 23a, 23b are provided in both end parts of the cam groove 23 in the member A, in the range where a roller 26 of the member B engages with these equal radius parts 23a, 23b, the member B obtains no movement, here a stroke of the cable 11 is not transmitted to the member B. Accordingly, in this range, no adjusting work is required till the stroke of the cable 11 is equalized to its play amount.

COPYRIGHT: (C) 1989, JPO& Japio

@ 公 開 特 許 公 報 (A) 平1-145430

⑤Int Cl.⁴

識別記号

庁内整理番号

❸公開 平成1年(1989)6月7日

F 16 D 23/12 B 63 H 21/21 F 02 D 29/02 G 05 G 7/10 A-6814-3 J 8309-3D A-7604-3G

A-8513-3J

審査請求 未請求 発明の数 1 (全7頁)

シフト補助装置

村

②特 願 昭62-303233

愛出 願 昭62(1987)12月2日

70発 明 者 吉

強

静岡県浜松市新橋町1400 三信工業株式会社内

静岡県浜松市新橋町1400

⑪出 願 人 三信工業株式会社

00代 理 人 弁理士 山下 亮一

明細醬

1. 発明の名称

シフト補助装置

2. 特許請求の範囲

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明は、船舶推進機等におけるシフト補助装 置に関する。

(従来の技術)

例えば、船舶推進機の駆動ユニットの前後進切 換機構として、エンジン出力によって互いに逆方 向に回転する前進用ギヤと後進用ギヤとに対して り前後進の切換えを行なうものが多い。このの 合、後進用ギヤの何れか一方にドッグクラッチ が噛み合った状態から切換操作を行なうと、ドッグクラッチがそのギヤに噛み合ったままけに くいことがあり、このため、斯かる場合にエンを なの駆動トルクを瞬間的に減少させるシフト補助 を置が複変されている。

上記シフト補助変数の一例を第5回に示すが、 該装置は、シフト操作レバー110を操作するこ とによってリモコンケーブル111を介してアー ム121を想動せしめ、該アーム121にドライ ブケーブル112の一端を連結するとともに、こ のドライブケーブル112の他線を前待准切換機 構141のクラッチ142に連結して前記アーム 121の抵動、即ちシフト操作レバー110の動 きをクラッチ142の前後進及び中立の切換動作 に進動せしめ、更に、ドライブケーブル112の アウターチューブ113を個心ブレート129に 固定し、数偏心ブレート129の回動によってエ ンシンの点火を制御する矢火作動スイッチ170 を作動させるように構成したものである。

而して、第5 図に示す状態からシフト操作レバー110を操作してクラッチ142を中立位置にする場合にはクラッチ142が抜けないときには、ドライブケーブル112に撓みが生じ、これに伴って可続性のアウターチューブ113も揺むため、偏心プレート129が回動して失火作動スイッチ170が作動し、これによってエンジンが失火してエンジンの駆動トルクが瞬間的に減少し、以てクラッチがギヤから円滑に中立位置に関
波される。

しかしながら、上記従来のシフト補助装置にあっては、リモコンケーブル111はその長さがド

2 1 2 のビボット点が図示 a 位置にあるときには、リモコンケーブル 2 1 1 のストローク L に対するドライブケーブル 2 1 2 のストローク L は次式にて求められる。

$$L = 2 \frac{R d}{R r}$$

然るに、前記遊びが大きくなって上式にて求められるストロークしがシフト操作に不十分な値となると、ドライブケーブル212のピポット点を図示a ´ 位置に移してアーム221の支点からドライブケーブル212のピポット点までの距離をRd´ (>Rd) とすれば、ドライブケーブル212のストロークを次式:

$$L' = 2 \times \frac{Rd}{Rr}$$

にて求められるし (>L)に拡大することができ、これによって遊びの増大に対処することができる。

(発明が解決しようとする問題点)

しかしながら、上記方法によっても、現実には

ライブケーブル112のそれに比して相当長く、 且つ前体の隙間を縫って配索されるために複数の 曲げを有しており、このため、リモコンケーブル 111のアウターチューブとイン、この遊びが生じる。そして、この遊びが生じるが生じる。ではインナーチューびは、 長時間の使用に伴うアウターチューがとって、この かたまって、ジント操作レバー111のの ながたよってとすると、バー111のの なびがよって生ずがないがない。 操作に一クがこの遊びにせていない。 操作に一クがこのがではなくなるという問題 が生じる。

そこで、第6 図に示すように、アーム221に 長孔227を形成し、該長孔227にドライブケ ーブル212のピポットを係合せしめることが行 なわれている。つまり、アーム221の支点から リモコンケーブル211、ドライブケーブル 212の各ピポット点までの距離を図示の如くそ れぞれRr, Rdとすれば、ドライブケーブル

リモコンケーブル211が摩託するためにシフト 不可能な状態が生じ、その都度リモコンケーブル 211のピボット点を移す必要があるが、このピ ボット点がアーム 221に形成した長孔227の 限度に達すると、最早調整が不可能となってシフト操作をすることができないという問題がある。 特に、 及さが長く、 曲げ回数の多いリモコンケーブルにあっては、 遊び量が大きく、 調整頻度が高く、 目つシフト不能に陥る時間が早い。

木烙明は上記問題に鑑みてなされたもので、その目的とする処は、長期間に買って調整作業を要することなく、安定してシフト操作を行なうことができるシフト補助装置を提供するにある。

(問題点を解決するための手段)

上記目的を達成すべく本発明は、シフト操作レ バーの操作によってリモコンケーブルを介してア ームを回動せしめ、リモコンケーブルのストロー クをアームにてドライブケーブルのストロークに 変換して所要のシフト操作をなすとともに、所要 の場合に回動する個心プレートによって駆動され る失火作効スイッチを含んで構成されるシフト組 助装置において、前記アームを2部材A。Bで構 成し、部材Aの一端には前記リモコンケーブルを 連結し、部材Bの一端には前記ドライブケーブル を連結するとともに、部材Aにその岡端部に等半 怪部を有するカム機を形成し、該カム講に部材B の一部を係合せしめるようにしたことを特徴とす る。

(作用)

面して、シフト操作レバーを操作すれば、リモコンケーブルを介してアームの部材Aが回動せしめられ、この部材Aの回動によって政部材Aの力ム調にその一部が係合する部材Bが回方向に回動せしめられる。そして、この部材Bの回動によってこれにその一端が連結されたドライブケーブルがストロークして前後進切換機構に力を伝え、これによって所要のシフト操作がなされる。

然るに、部材Aに形成した上配力ム構の网络部 には等半径部が設けられているため、部材Bの一 部がこの等半径部に係合する範囲においては、部

を第4図に基づいて説明するに、阿圀中、1は船体30内に設置されたエンジンであり、船体30外には駆動ユニット40が設置されている。設けられており、被シフト操作レバー10は可の操舵室に設けられており、被シフト操作レバー10は明モに設立しての場合に設立して、このシフト補助な置20のアーム21からはドライブケーブル12は強いない。またのではアーブル12が送出されており、設ドライブケーブル12は前記駆動ユニット40内に設けられた前後を積41のクラッチ42にシフトアーム43を介して連続されている。

ところで、前記エンジン1の出力軸2の後端にはベベルギヤ44が結着されており、酸ベベルギヤ44には前進用ギヤ45と後進用ギヤ46とが鳴合している。そして、これら前、後進用ギヤ45、46は前後進切換機構41の下方へ延出するドライブシャフト47に対して遊儀されており、これらは前記クラッチ42の選択的鳴合によ

材 B は不務であって、このとき部材 A の回動(リ モコンケーブルのストローク)は部材Bに伝わら ない。従って、部材Bがカム調の等半径部に係合 する範囲に対応する部材Aの回動角、つまりはリ モコンケーブルの対応するストローク(部材Bが 不奇のままの状態でリモコンケーブルが動き得る ストローク)が該リモコンケーブルの遊び登に等 しくなるまでは従来要していたビボット点の調整 が不要となり、この結果、長期間に耳って調整作 楽を要することなく、安定してシフト操作を行な うことができる。尚、当該シフト補助装置におい ても、従来のものと同様に前後進切換機構のクラ ッチが抜けない場合には、倡心プレートが回動し て失火作動スイッチが作動し、これによってエン ジンの駆動トルクが瞬間的に減少せしめられ ۵.

(実施例)

以下に太亮明の一実施例を脈竹図面に基づいて 説明する。

先ず、太亮明装置を個える約内外線の概略構成

ってドライブシャフト47と共に一体に回転する。又、ドライブシャフト47にはベベルギヤ48、49を介してプロペラ50が連結されている。

尚、第4図中、60は前記シフト補助装置20 の技述するスイッチからの信号を受けてエンジン 1の駆動トルクを減少させるコントロールユニットアネス

ここで、前記シフト補助装置20の構成の詳細 を第1図に基づいて説明する。

第1回中、21は前記アームであって、はアーム21は2部材A.Bにて構成されている。即ち、部材Aはその中面部を輸22にて回動自在に枢若されており、その一端には前記リモコンケーブル11の鳩郎が結若されている。又、この部材Aの協協には所定の形状を有する力ム講23が形成されており、はカム講23の開端部には所定をしての事件を確23a、23bが設けられている。他方、部材Bはその下端を検24にて回動自在に枢方されており、その下端部からはアーム25が

二股状に分岐しており、該アーム25の先部には、部材Aに形成された前記カム碑23に係合するローラー26が結着されている。又、この部材Bの一端(上端)には長孔27が形成されており、該長孔27には前記ドライブケーブル12の端部が連結されている。尚、上記ローラー26のカム碑23との係合点は、確24とドライブケーブル12の連結点との間の距離を2分する点に一致せしめられている。

又、第1回に示すように、上記アーム21の近 例には輪28を中心として回動する偏心プレート 29が設けられており、該偏心プレート29には 前記ドライブケーブル12のアウターチューブ 13が結着されている。更に、偏心プレート29 の近傍には失火作動スイッチ70が設けられてお り、 該失火作動スイッチ70が設けられてよ カニット60に電気的に接続される固定接点 70aと、偏心プレート29の嫡面に形成された 四號29aに係合して偏心プレート29の回動に よって上記固定接点70aに接合する可動接点

然るに、部材Aに形成したカム褥23の両端部 には等半径部23a、23bが設けられているた め、部材Bのローラー26がこの等半径部 23a.23bに係合する範囲においては駄部材 Bは不効であって、このとき部材Aはこの状態を 保ったまま前進シフト、後進シフト状態において 更に角度Δθ. Δθ. だけ回動し得る(第2 図、第3図参照)。従って、部材Aにその一端が 結避されたリモコンケーブル11が部材Aの上記 **角度 Δ θ . . . Δ θ . の回負に Q 合う R Δ Q . .** Δluだけストロークしても盆材Bは不動であっ て、前後進切換機構41には力は伝わらない。換 言すれば、リモコンケーブル11に前後直シフト 操作に対して最大△Ⅰ1,△Ⅰ2.の量の遊びが生 ずるまでは何ら凋憊作業を要することなく、長期 に亘って、前後進のシフト操作を安定して、且 つ、確実に行なうことができる。尚、本実施例に おいては、ドライブケーブル12を部材Bの長孔 27に係合しているため、缺りモコンケーブル 11の遊び量が上記ALi.AL。の値を超えた 70bとで構成される。

次にシフト補助装置20の作用を説明する。

第1図に示す状態では前後進切換機構41のクラッチ42は中立状態にあり、この状態からシフト操作レバー10を操作してリモコンケーブル11を介してアーム21の部材Aを第2図に示すように角度81だけ時計方向に回動せしめれば、 放部材Aのカム構23に係合する部材Bが同方向 な部材Aのカム構23に係合する部材Bが同方向 な部状をの一端が結 るでれたドライブケーブル12がストロークして 前後進切換機構41のクラッチ42が前進用ギャ 45に順合し、この結果、プロペラ50が正仮して で的体30が前進せしめられる。

他方、シフト操作レベー10を上記とは逆方向に操作して部材Aを第3因に示すように角度 のまだけ反吟計方向に回動せしめれば、向記と同様に 部材Bが同方向に所定角度だけ回動し、これによって前後進切後優積41のクラッチ42が後進用 ギヤ46に鳴合し、この結果、プロベラ50が逆 転して船体30が後進せしめられる。

ところで、本実施例に係るシフト補助装置 2 0 においても 従来のものと同様に前接進切接機構 4 1 のクラッチ 4 2 が抜けない場合には、個心プレート 2 9 が積 2 8 を中心に回動して失火作動スイッチ 7 0 が作動し、コントロールユニット 6 0 に信号が送られてエンジン 1 が失火せしめられてその駆動トルクが減少せしめられる。

(発明の効果)

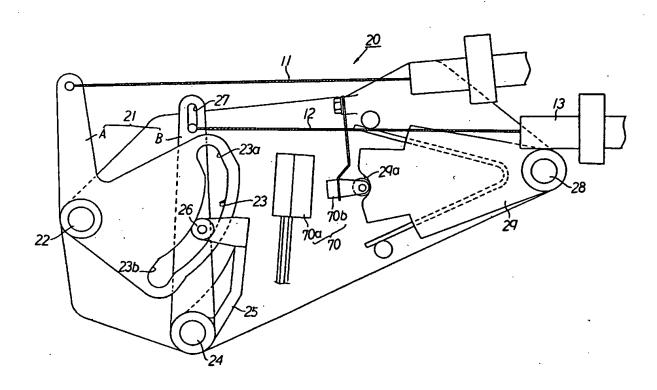
以上の説明で明らかな如く本発明によれば、シフト操作レバーの操作によってリモコンケーブルを介してアームを回動せしめ、リモコンケーブルのストロークをアームにてドライブケーブルのストロークに変換して所要のシフト操作をなすとともに、所要の場合に回動する傷心ブレートによって駆動される失火作動スイッチを含んで構成されるシフト補助装置において、前記アームを2部材A、Bで構成し、部材Aの一端には前記リモコン

特開平1-145430(5)

4. 図面の簡単な説明

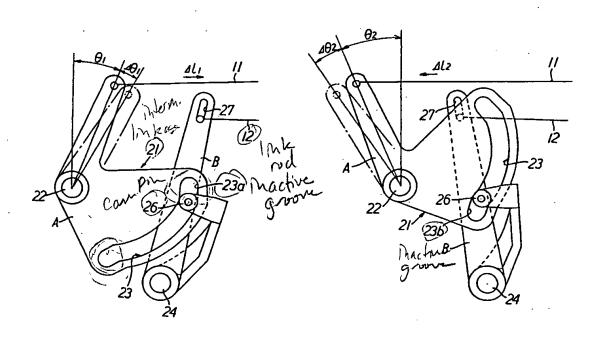
第1図は本発明に係るシフト補助装置の構成 図、第2図及び第3図は同シフト補助装置の作用 説明図、第4図は阿シフト補助装置を備える舶内 外機の模式図、第5図は従来のシフト補助装置の 構成図、第6図はシフト補助装置の別の従来例を 示す図である。 1 … エンジン、11 … リモコンケーブル、12 … ドライブケーブル、20 … シフト補助装置、21 … アーム、23 … カム語、23 a, 23 b … 等半径部、29 … 傷心ブレート、40 … 駆動ユニット、41 … 前後進切換機構、60 … コントロールユニット、70 … 矢火作動スイッチ、A, B … アーム部材。

第1図

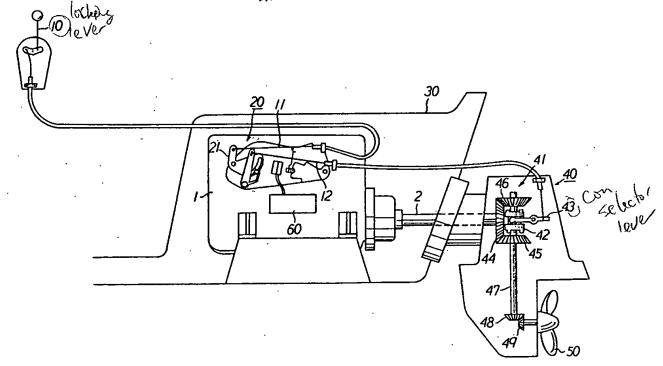




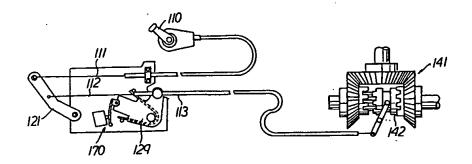
第3図







第5図



第6図

